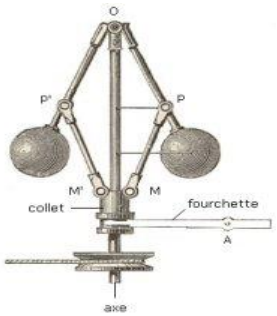
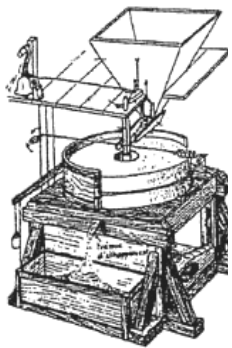
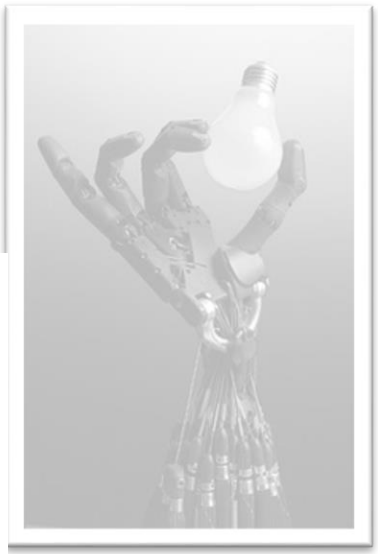
بنام خدا

آشنایی با مهندسی برق کنترل







مهندسی برق کنترل

مهندسی برق کنترل :گرایشی تخصصی از رشته مهندسی برق می باشد که هدف آن:

-آشنایی با نحوه شناسائی و مدل سازی سیستمها

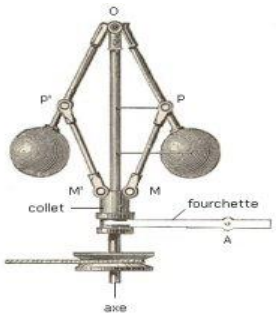
- بررسی رفتار

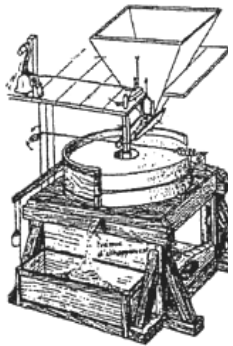
- هدایت و واداشتن سیستم برای داشتن رفتار مطلوب

می باشد

مثالهایی از سیستم :سیستم کنترل دما – یک ژنراتور تولید برق – سیستم اقتصادی یک کشور- سیستم ترافیک یک چهارراه یا یک شهر

رفتار مطلوب می‌تواند معیارهای مختلفی از قبیل سرعت، دقت، مصرف سوخت، زمان و ... باشد.





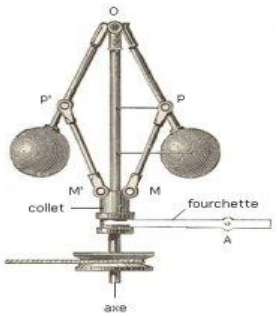
تاریخچه کنترل

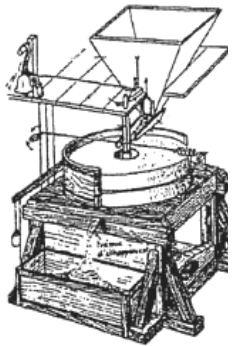
تاریخچه کنترل را بسیار قدیمی ذکر کرده اند اما نمونه عینی کنترل که هنوز هم بقایای آن باقی است سیستمهای تغذیه آسیاب مربوط به قرن دوم هجری است که هنوز هم از ایده آن استفاده می شودو ابداع آن متعلق بـه ایرانیـان ذکر شده است

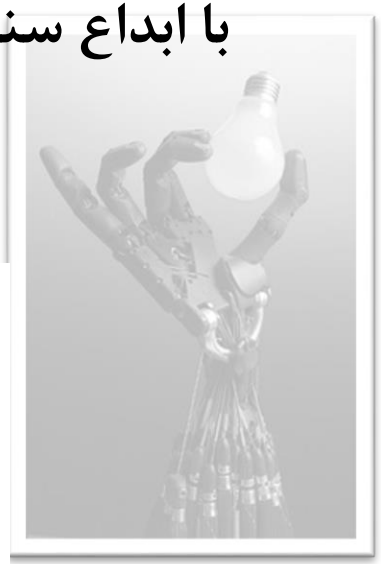
نمونه دیگر گاورنر می باشدکه در توربین های بخار کاربرد دارد

این سیستمها تماما مکانیکی است

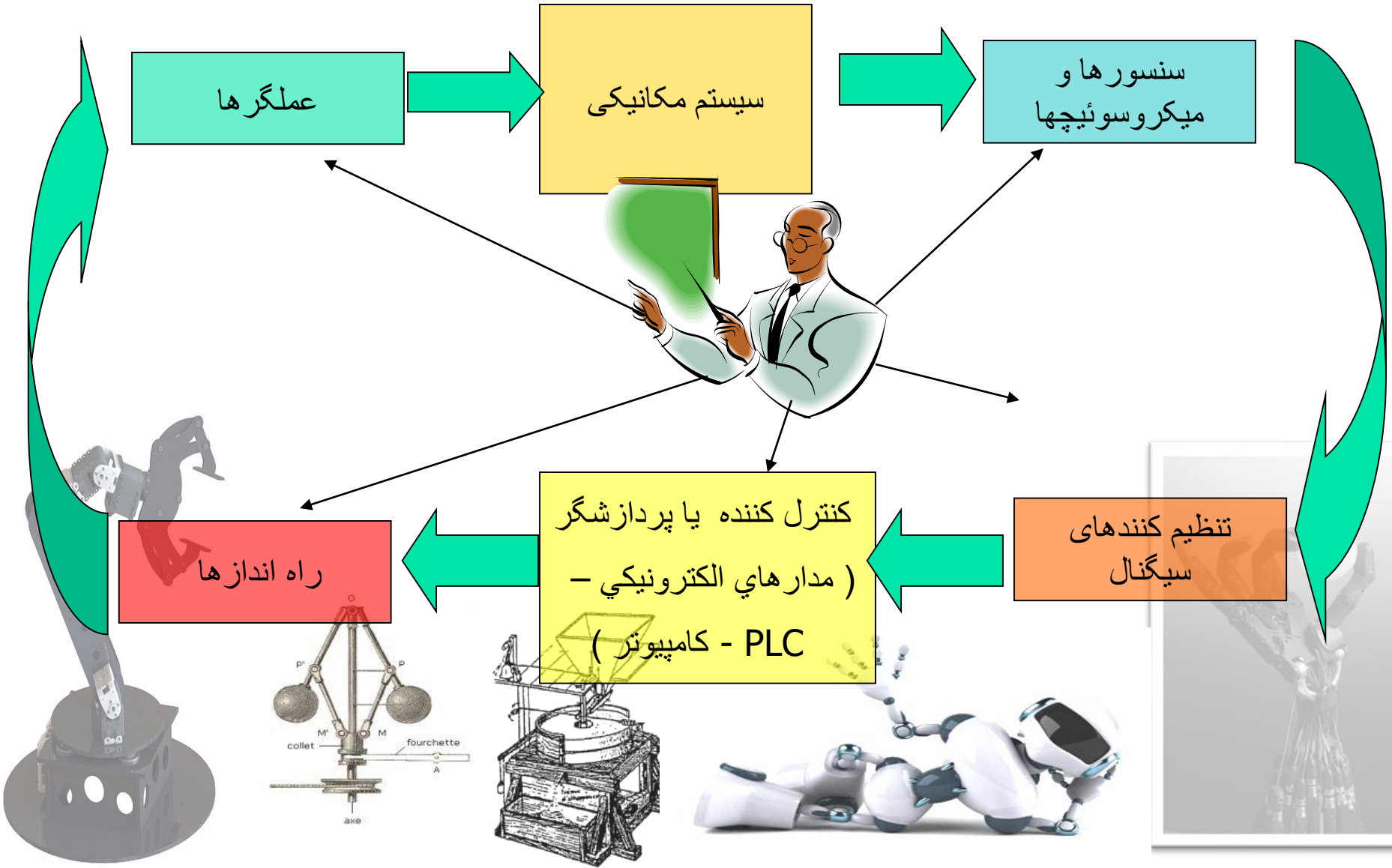
با ابداع سنسورها و عملگرها موضوع کنترل وارد فضای جدیدی شد







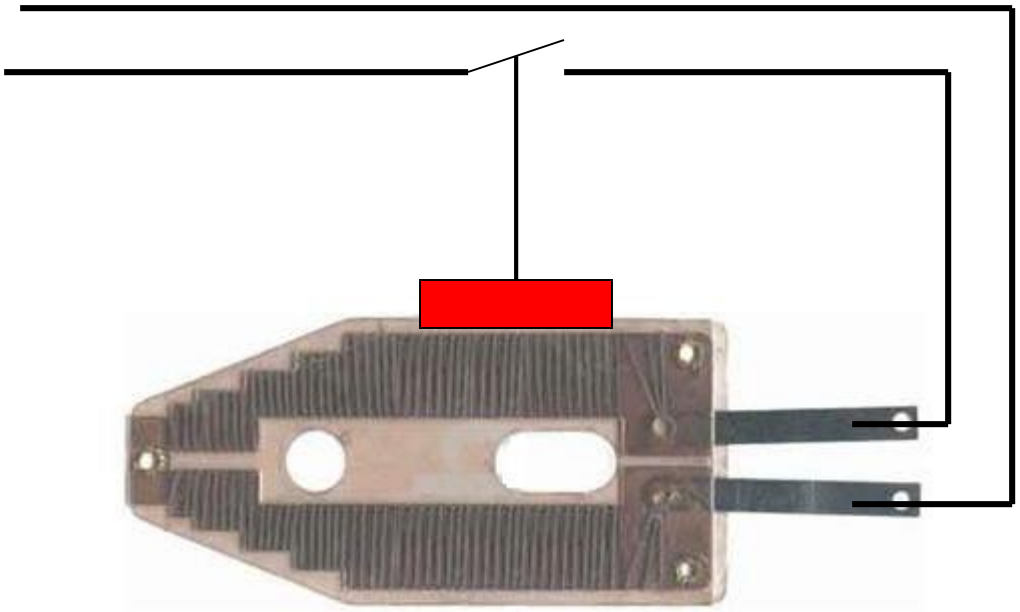
ساختار کلي سيستمهای صنعتي

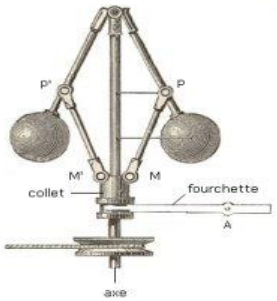


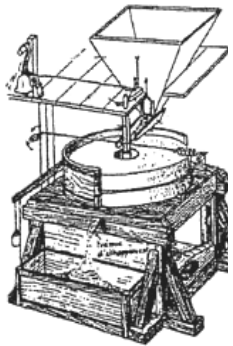
نمونه هائی از سیستمهای کنترلی

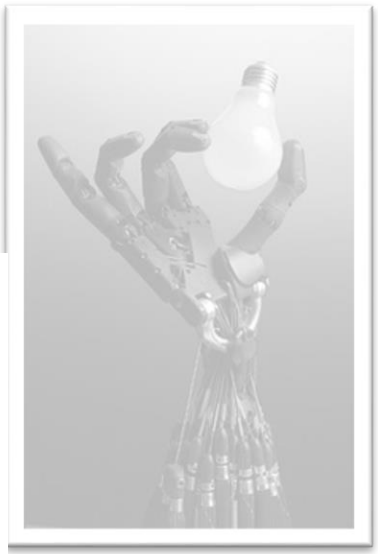
اتوی حرارتی

t2< T<t1





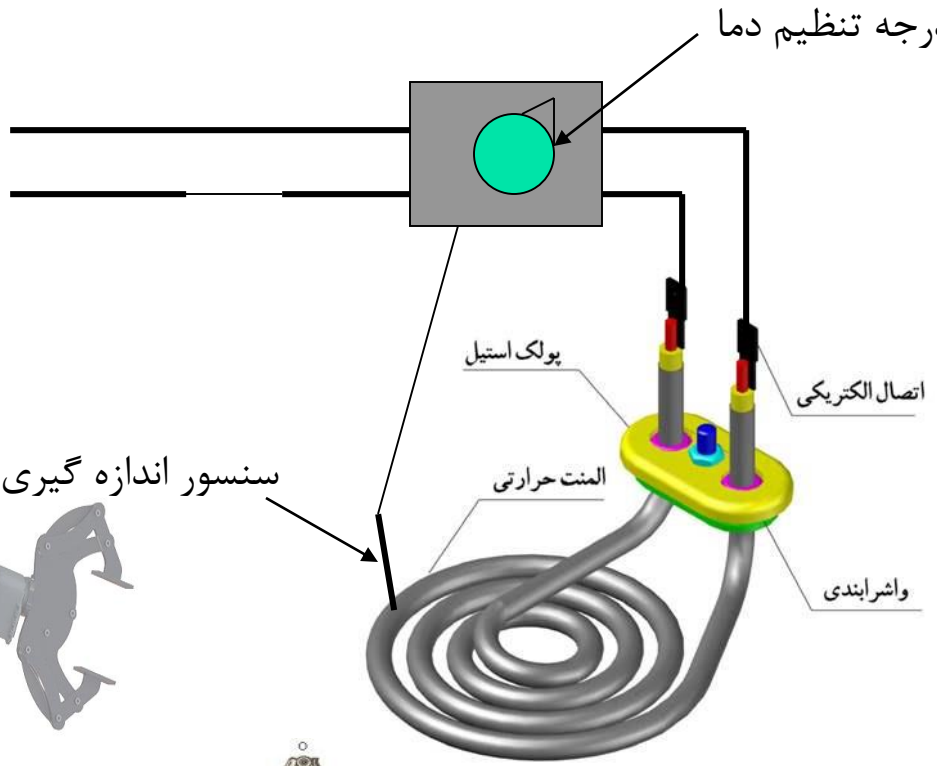


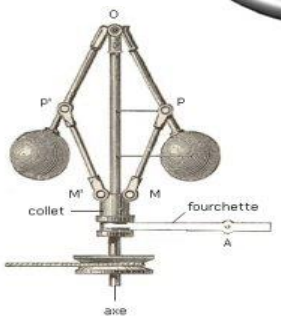


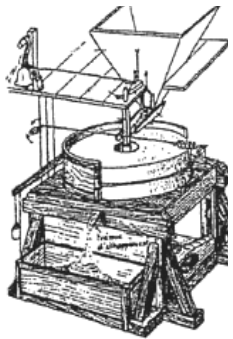
نمونه هائی از سیستمهای کنترلی

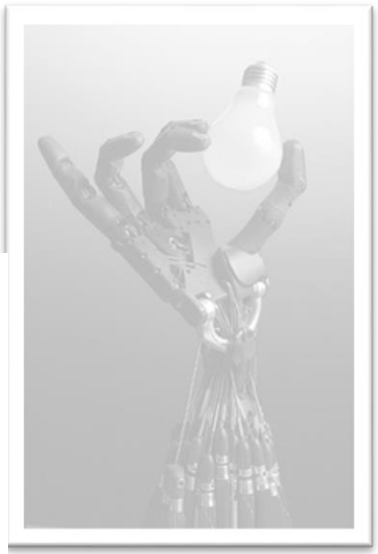
سماور

دما = ۹۰



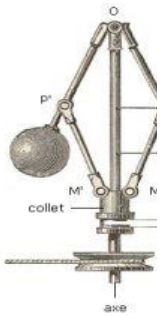


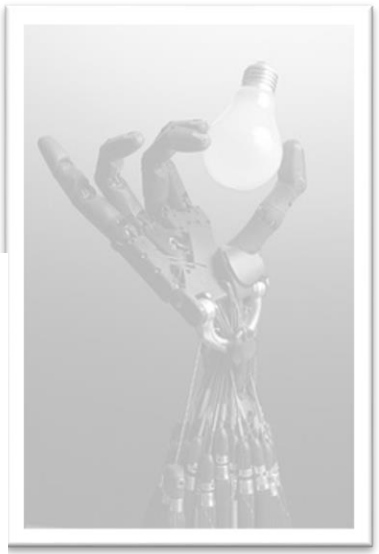




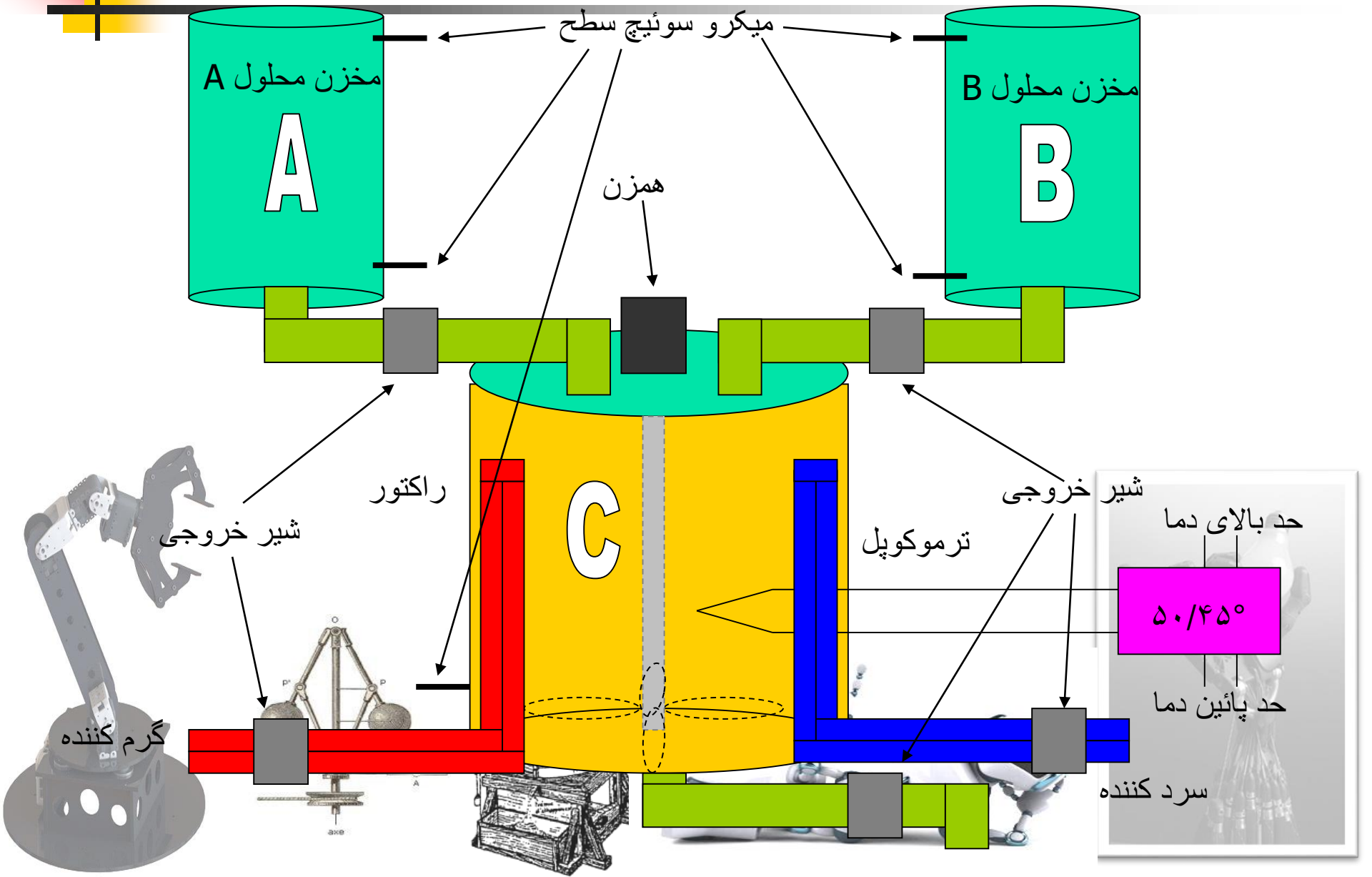
نمونه هائی از سیستمهای کنترلی

آبگرمکن
دما = ۵۰





نمونه هائی از سیستمهای کنترلی



مدار کنترل دستی

220
ولت

سوئیچ و خود نگهدار روشن کردن

سوئیچ خاموش کردن

فیوز(خطای جریان زیاد)

نول

شیر ورودی A

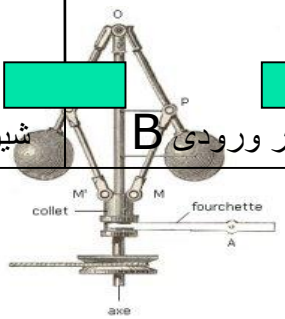
شیر ورودی B

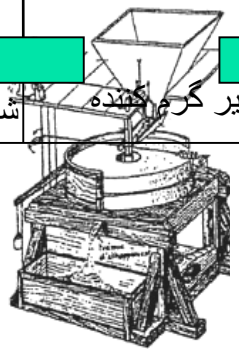
شیر گرم کننده

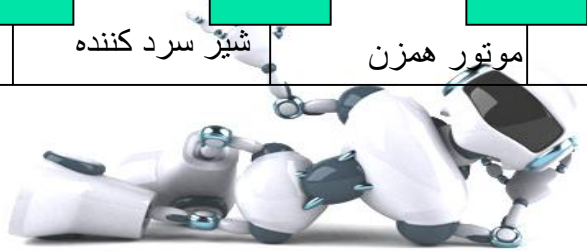
شیر سرد کننده

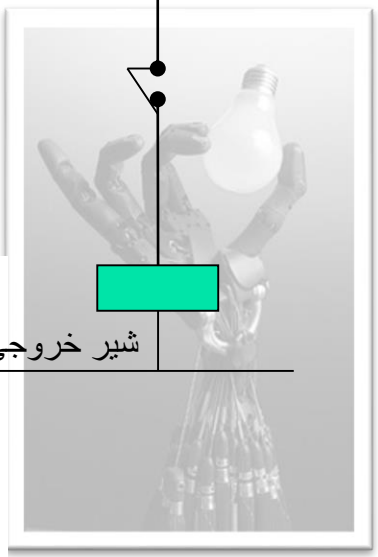
موتور همزن

شیر خروجی

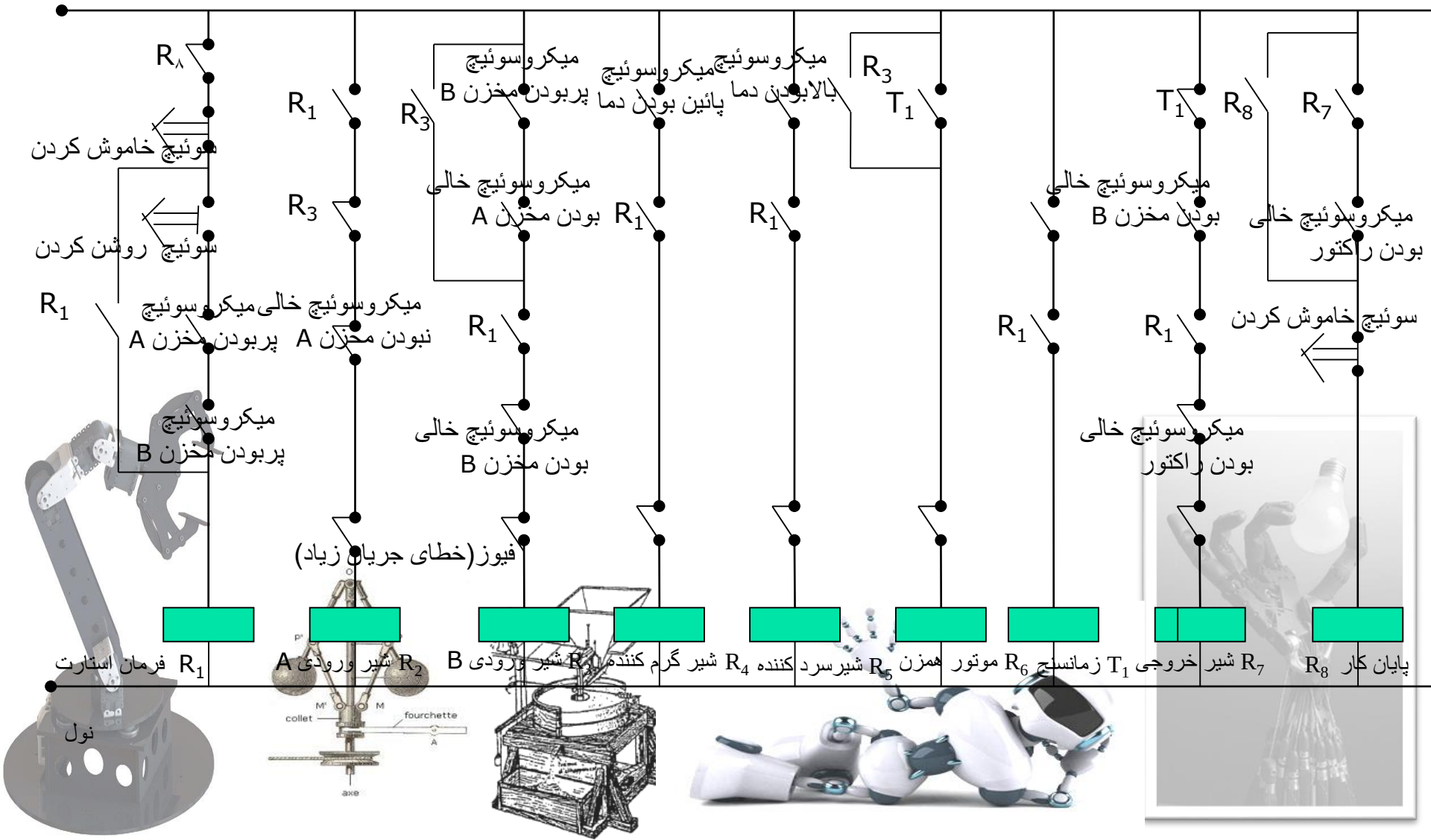








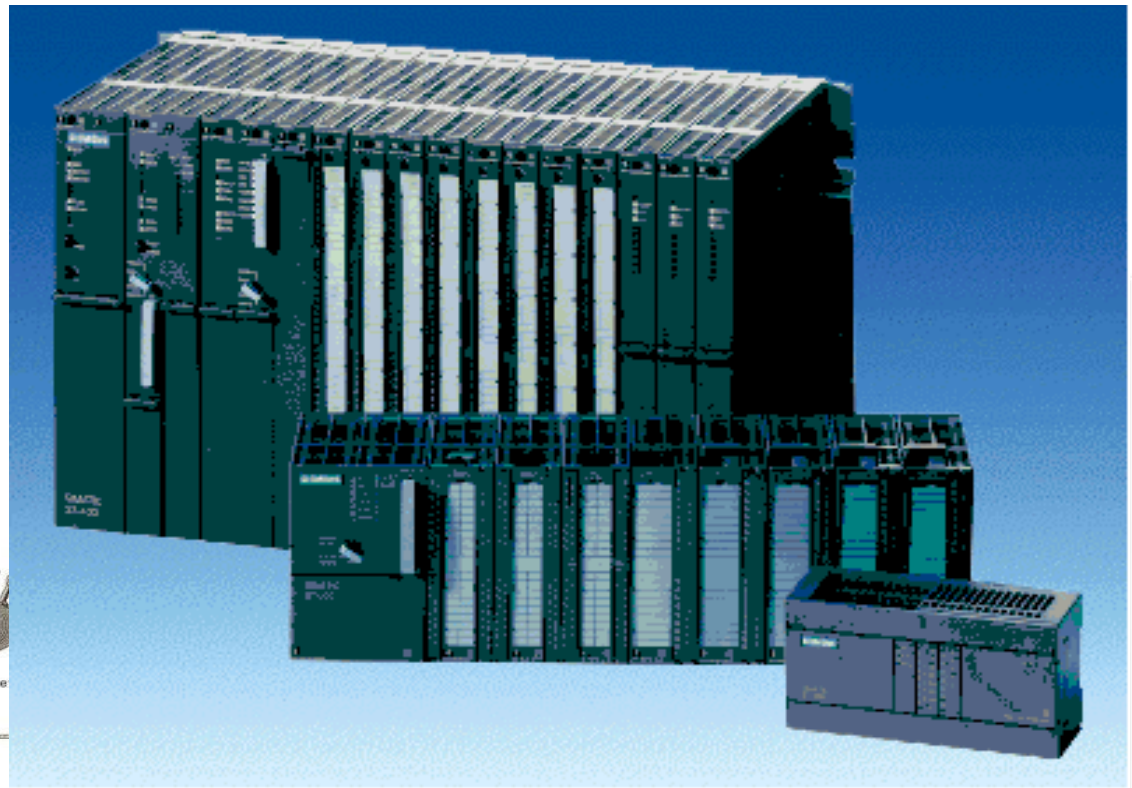
مدار کنترل رله ای خودکار

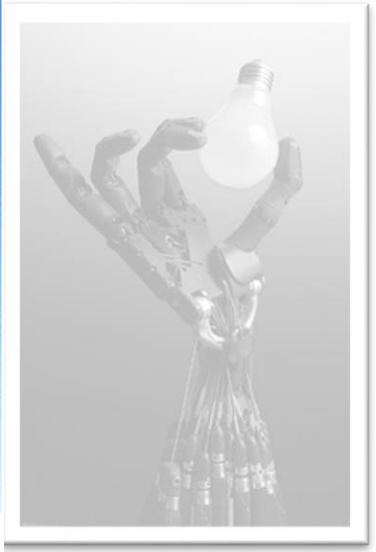


Programmable Logic Controller(PLC)
کنترل کننده منطقی قابل برنامه ریزی

-سیستم کامپیوتری است که متناسب با نیاز صنعت ساخته شده است

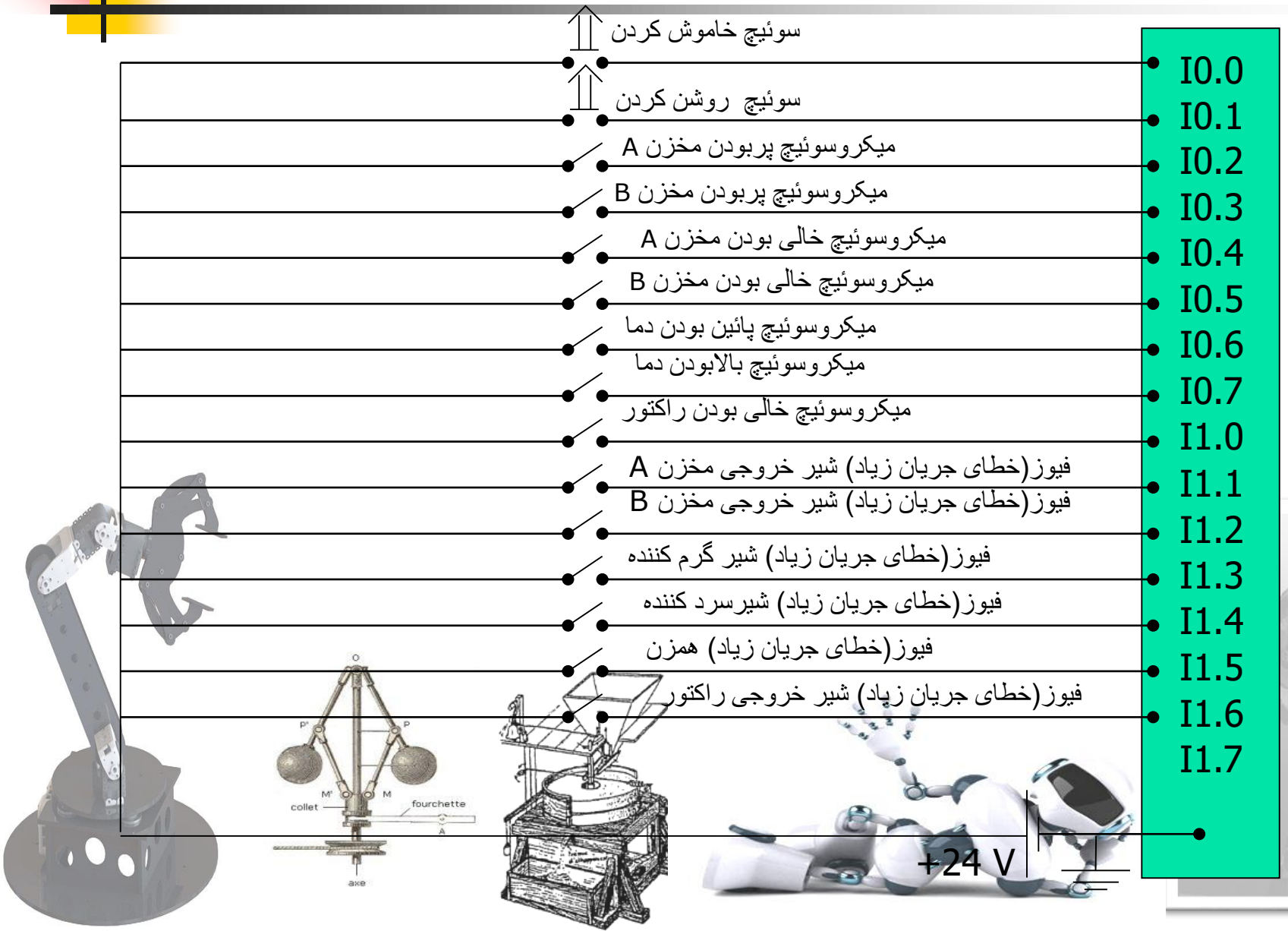
- سيستم هاي فعلي Programmable Controllers :





ورودهای سیستم نمونه

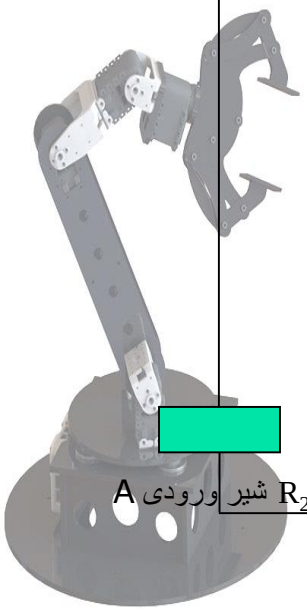
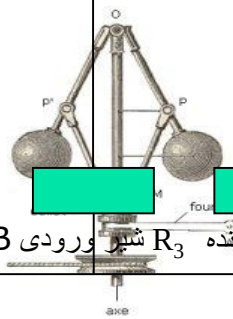
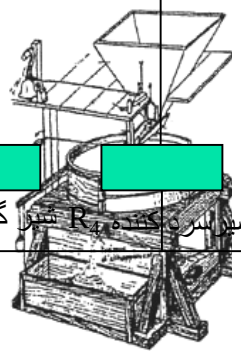
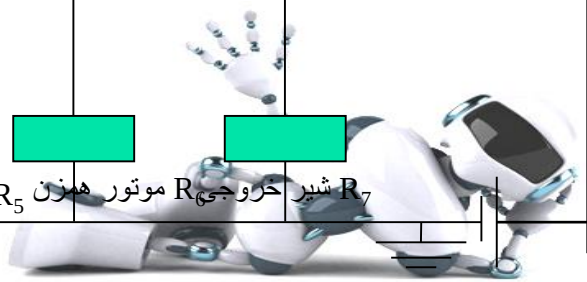
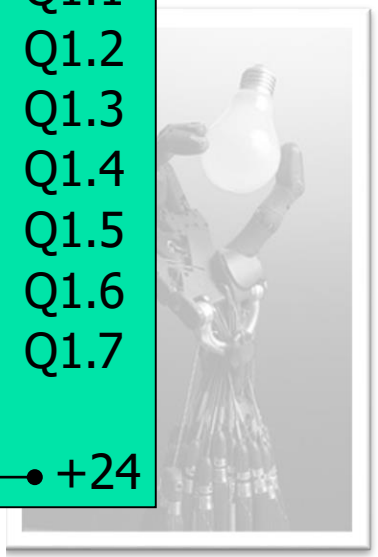
- نحوه اسم گذاری



خروجیهای سیستم نمونه

Q0.0
Q0.1
Q0.2
Q0.3
Q0.4
Q0.5
Q0.6
Q0.7
Q1.0
Q1.1
Q1.2
Q1.3
Q1.4
Q1.5
Q1.6
Q1.7
+24

R_2 شیر ورودی A
R_3 شیر ورودی B
R_4 شیر گرم کننده
R_5 شیر سرد کننده
R_6 موتور همزن
R_7 شیر خروجی

برنامه LD

M0.0

M0.1 I0.0 I0.1 I0.2 I0.3 (M0.0)

M0.0 Q0.1 I0.4 I1.1 (Q0.0)

Q0.1

I0.3 I0.4 M0.0 I0.5 I1.2 (Q0.1)

M0.0 I0.6 I1.3 (Q0.2)

M0.0 I0.7 I1.4 (Q0.3)

M0.0 I0.5 T1 (SP)

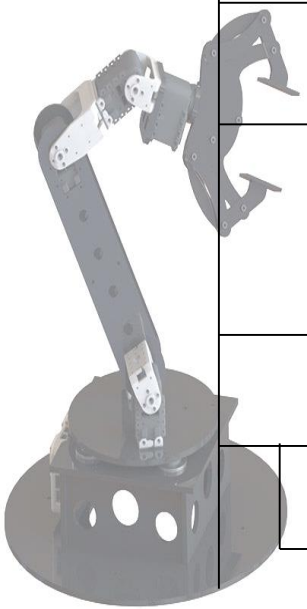
T1 I1.5 S5T #200 (Q0.4)

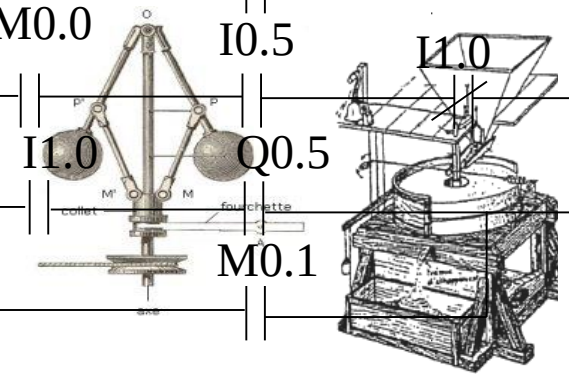
Q0.1

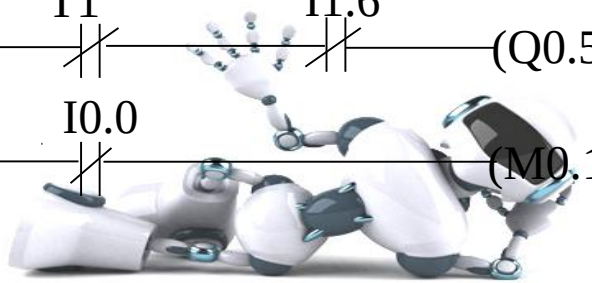
M0.0 I0.5 I1.0 T1 I1.6 (Q0.5)

I1.0 Q0.5 I0.0 (M0.1)

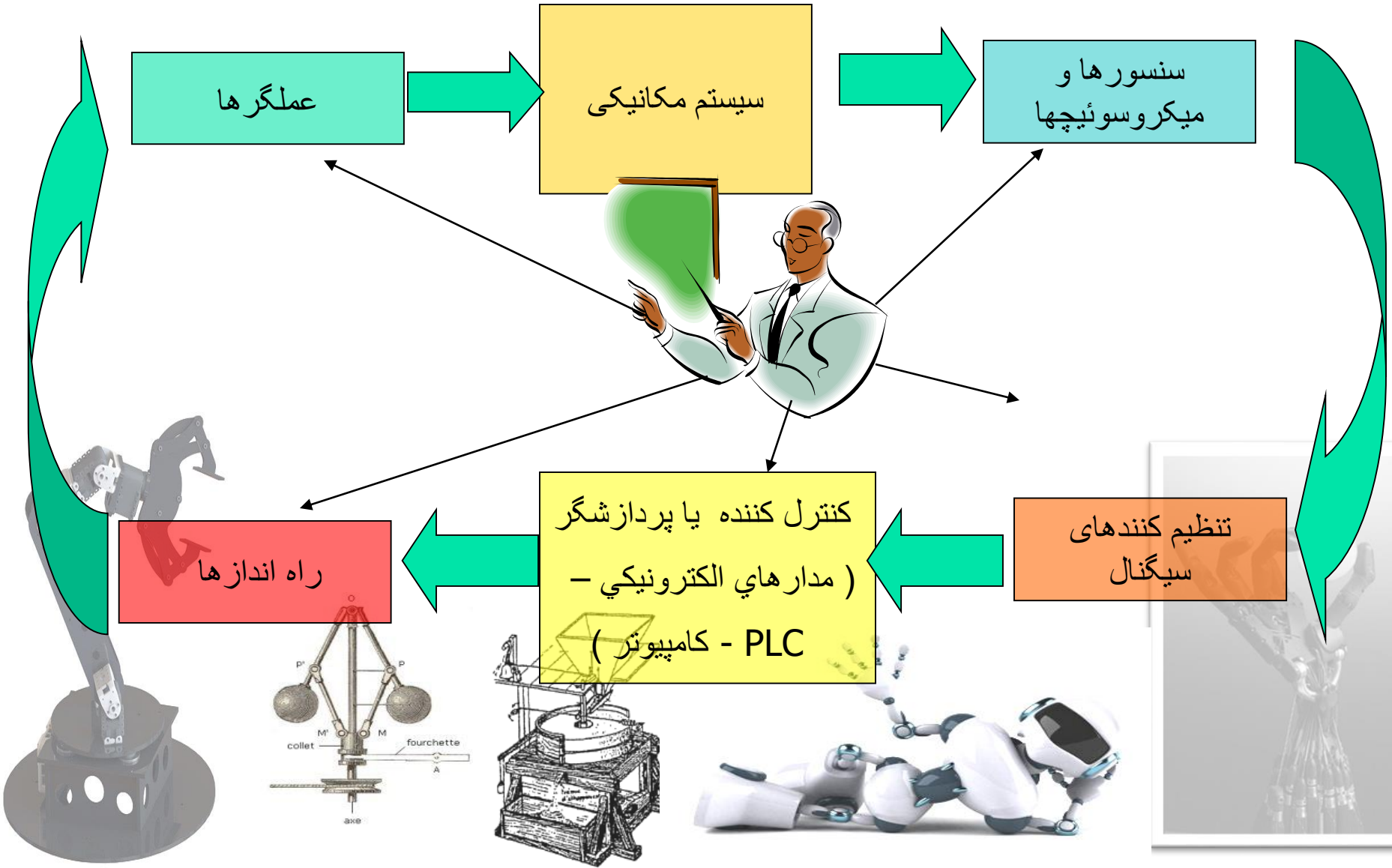
M0.1



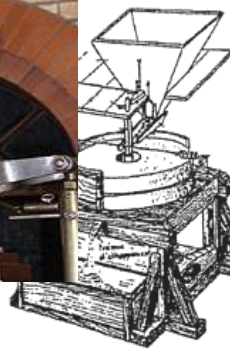




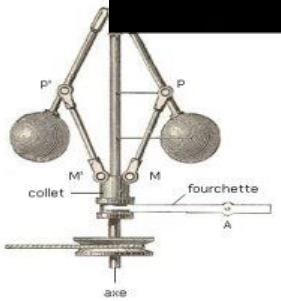
ساختار کلي سيستمهای صنعتي

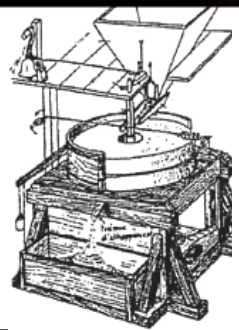


سیستم تولید و توزیع توان الکتریکی



سیستم کنترل و هدایت موشک و سفینه های فضایی

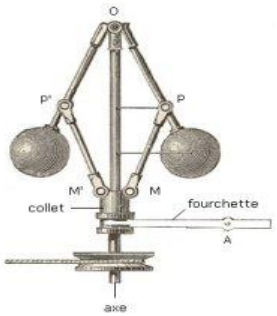


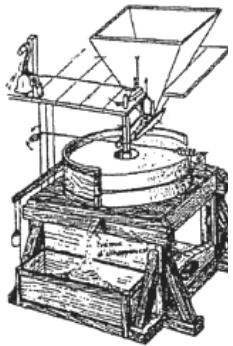


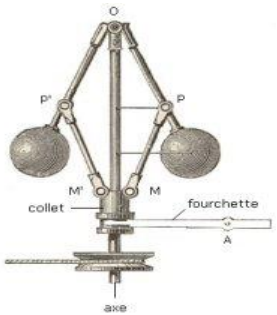
مباحث مختلف کنترل

کنترل سیستم‌های خطی
کنترل چند متغیره
کنترل غیر خطی
کنترل مقاوم
کنترل تطبیقی
کنترل پیشن‌بین
کنترل دیجیتال
کنترل هوشمند
کنترل فازی
مهندسی ابزار دقیق
پی‌ال‌سی **PLC**

هدف از استفاده از کنترل تطبیقی آن است که کنترلر طراحی شده بدین روش، بتواند در مقابل تغییرات آرام در سیستم و همچنین خطاهای مدل‌سازی پاسخ مناسب بدهد. تفاوت کنترل تطبیقی و کنترل مقاوم آن است که در کنترل تطبیقی نیازی به دانستن بازه کاری سیستم و یا میزان خطای پارامترها نیست.






O
P'
P
M'
M
collet
fourchette
A
axe